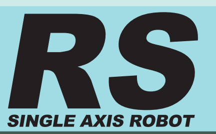



# Robots à axe simple RSDType à tige




CE Certified

Voir les remarques sur le marquage CE P.396

Données CAO

Tous les documents associés aux directives techniques (2006/42/EC), tels que les guides d'utilisation, ne sont disponibles qu'en anglais.

Sans guide de support RSD1 Avec guide de support RSDG1 RoHS

Contrôleur

Câble

CD-ROM du manuel d'instructions

Spécification du contrôleur P.393

**■Composants structuraux :** Robot/Contrôleur/Câble

**■Accessoire**

| A Accessoire | Spécifications E/S du contrôleur | | |
|---|---|---|---|
| | NPN/PNP | CC-Link | DeviceNet |
| | Manuel d'instructions (CD-ROM)/Connecteur électrique/Connecteur factice | | |
| | - | Connecteur CC-Link | Connecteur DeviceNet |

**■Matériau du robot/Traitement de surface**

| Type | Composants | Corps | Tiges | Cache | Arbre | Bille Manchon |
|---|---|---|---|---|---|---|
| RSD1 | M Matériau | Aluminium | Acier | ABS | - | - |
| | S Traitement de surface | Peinture acrylique | - | - | - | - |
| RSDG1 | M Matériau | Aluminium | Acier | ABS | Acier | Acier |
| | S Traitement de surface | Peinture acrylique | - | - | - | - |

**■Spécifications générales**

| Type | Vis à billes | Moteur | Détecteur de position | Température/humidité ambiantes de fonctionnement |
|---|---|---|---|---|
| RSD1 RSDG1 | Ø8 (C10 laminées) | Pas-à-pas | Résolveur (incrémental) | 0~40°C, 35~85%HR (garanti sans condensation) |

**■Spécifications standard** Terminologie P.396

| Type | Guide (mm) | Répétabilité du positionnement (mm) | Capacité de charge maximale (kg) Horizontal | Vertical RSD1 | Vertical RSDG1 | Force de poussée maximale (N) | Durée de vie nominale(1) | Mouvement perdu (mm) | Exactitude de la tige hors rotation (degrés) RSD1 | RSDG1 | Course (mm) | Vitesse maximale(2) (mm/s) | Contrôleur Alimentation d'entrée | Nombre maximal de points de positionnement |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| RSD1 RSDG1 | 06 | ±0.02 | ~20 | ~8 | ~7.5 | 100 | 5000km ou plus | 0.1 ou inf. | ±1.0 | ±0.05 | 50~200 (pas de 50) | ~250 | 24V CC ±10% | 255 points |
| | 12 | | ~10 | ~4 | ~3.5 | 75 | | | | | | ~500 | | |

(1). La durée de vie du déplacement vertical dépend de la capacité de charge. Consulter le tableau Durée de vie. (2) La vitesse maximale varie en fonction de la capacité de charge. Consulter le tableau Vitesse-Capacité de charge.

**RSD1** (sans guide de support)

Vue en flèche A

M4x0.7 profondeur 5 (pour câble de montage)

Trou de lubrication pour vis à billes (Ø6.5)

7.5 (largeur sur les méplats)

M8x1.25

Course

Position de base

Ecrous fournis

Env. 250m (longueur de câble)

Vis à billes

Vis à bille point de lubrification

L+40 (avec frein)

4-M3x0.5 profondeur 10 (séparation égale 90°)

4-M3x0.5 profondeur 4

Hx50

Bride de montage du robot (à spécifier dans les modifications)

**RSDG1** (avec guide de support)

M4x0.7 profondeur 5 (pour câble de montage)

Trou de lubrication pour vis à billes (Ø6.5)

Vue en flèche A

4-M4x0.7 profondeur 5 (pour câble de montage)

Env. 250m (longueur de câble)

Trou traversant 4-M4x0.7 (Pour montage de la base)

8-M4x0.7 profondeur 10 (pour montage d'outil utilisateur)

L+40 (avec frein)

K-M3x0.5 profondeur 4

Hx50

(Remarque 1) La charge ne peut être appliquée que dans la direction axiale. Veiller à utiliser conjointement des guides à montage externe de manière à ce qu'aucune charge radiale ne s'applique sur les tiges.
(Remarque 2) L'orientation du diamètre entre plats n'est pas déterminée par la surface basale.
(Remarque 3) Le schéma de RSD1 illustre les pieds de montage installés du robot. Le nombre de trous K est tel qu'indiqué dans le Tableau des dimensions.
(Remarque 4) Utiliser avec des guides de support pour garantir un déplacement en ligne droite.
(Remarque 5) Le rayon de pliage minimum du câble du robot est de R30.
(Remarque 6) Fixer les câbles du robot pour éviter les charges.

**■Dimensions**

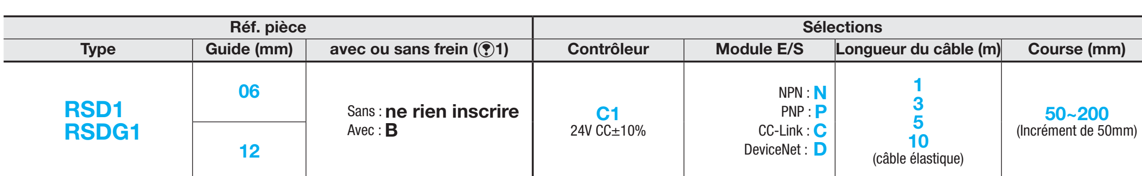
| Type | Course (mm) | 50 | 100 | 150 | 200 |
|---|---|---|---|---|---|
| RSD1 RSDG1 | $L_1$ | 161 | 211 | 261 | 311 |
| | L | 249 | 299 | 349 | 391 |
| | H | 2 | 3 | 4 | 5 |
| | K | 6 | 8 | 10 | 12 |

**■Masse (kg)**

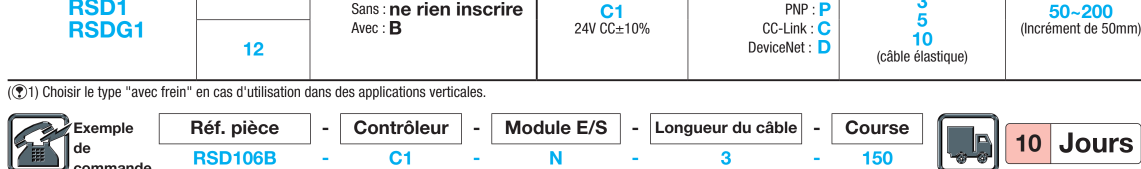
| Type | Course (mm) 50 | 100 | 150 | 200 |
|---|---|---|---|---|
| RSD1 | 1.1 | 1.3 | 1.4 | 1.6 |
| RSDG1 | 1.5 | 1.7 | 1.9 | 2.1 |

Le type "à frein" est 0.2kg plus lourd.





| Réf. pièce Type | Guide (mm) | avec ou sans frein (1) | Sélections Contrôleur | Module E/S | Longueur du câble (m) | Course (mm) |
|---|---|---|---|---|---|---|
| RSD1 RSDG1 | 06 / 12 | Sans : ne rien inscrire Avec : B | C1 24V CC±10% | NPN : N PNP : P CC-Link : C DeviceNet : D | 1 3 5 10 (câble élastique) | 50~200 (Incrément de 50mm) |



(1) Choisir le type "avec frein" en cas d'utilisation dans des applications verticales.

Exemple de commande

| Réf. pièce | - | Contrôleur | - | Module E/S | - | Longueur du câble | - | Course |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| RSD106B | - | C1 | - | N | - | 3 | - | 150 |

10 Jours — Délai de livraison (jours)




Prix

**■Prix du corps du robot**

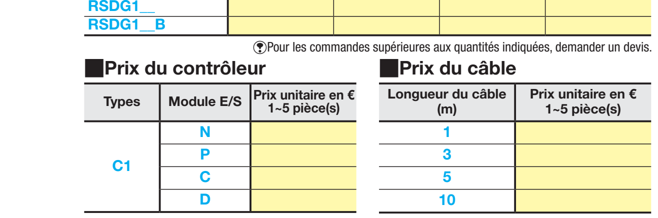
| Réf. pièce | Prix unitaire en € 1~3 unité(s) Course (mm) 50 | 100 | 150 | 200 |
|---|---|---|---|---|
| RSD1__ | | | | |
| RSD1__B | | | | |
| RSDG1__ | | | | |
| RSDG1__B | | | | |

Pour les commandes supérieures aux quantités indiquées, demander un devis.

**Remarque**

Aucun circuit d'interruption de l'alimentation n'est installé sur ce contrôleur afin qu'il puisse s'adapter aux divers niveaux de sécurité. Veiller à fabriquer un circuit d'interruption de l'alimentation externe et à installer un circuit d'arrêt d'urgence. Exemples de circuits P.394

(prix du corps du robot)+(prix du contrôleur)+(prix du câble)=prix total
<Exemple> Pour le numéro de commande,
(prix du robot)+(prix du contrôleur)+(prix du câble)=prix total
491,00€ + 135,00€ + 55,00€ = 681,00€



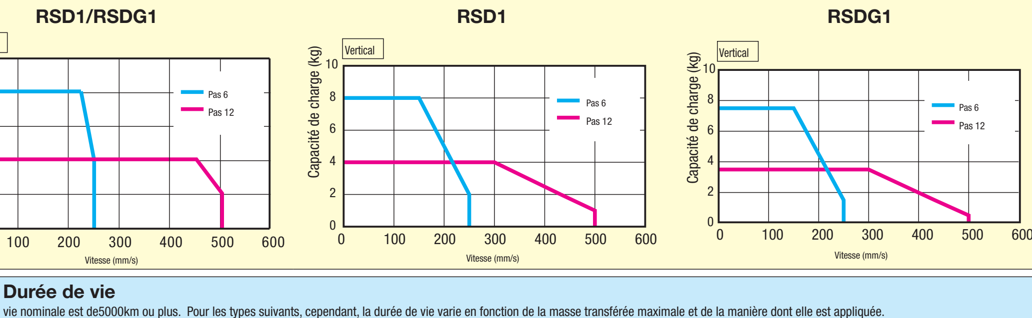
**■Prix du contrôleur**

| Types | Module E/S | Prix unitaire en € 1~5 pièce(s) |
|---|---|---|
| C1 | N | |
| | P | |
| | C | |
| | D | |

**■Prix du câble**

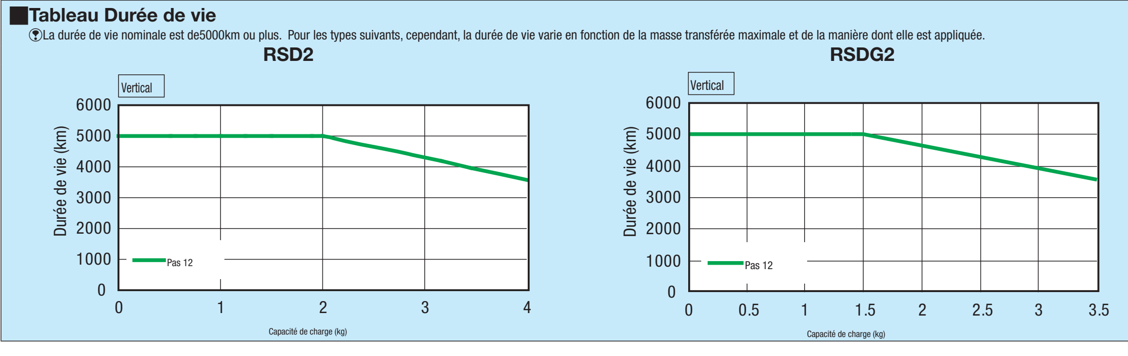
| Longueur du câble (m) | Prix unitaire en € 1~5 pièce(s) |
|---|---|
| 1 | |
| 3 | |
| 5 | |
| 10 | |

**■Tableau Vitesse-Capacité de charge maximale**




**■Tableau Durée de vie**

La durée de vie nominale est de5000km ou plus. Pour les types suivants, cependant, la durée de vie varie en fonction de la masse transférée maximale et de la manière dont elle est appliquée.




Modifications

| Réf. pièce | - | Types de contrôleur | - | Types E/S | - | Longueur du câble | - | Course | - | (E, H, etc.) |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| RSD106B | - | C1 | - | N | - | 3 | - | 200 | - | S-MJ |

| Modifications | Terminal portable Spécification standard | Terminal portable Avec commutateur d'homme mort | Logiciel d'assistance Avec câble de communication USB | Logiciel d'assistance Avec câble de communication RS232C | Câble E/S | Manuel d'instructions du robot | Manuel d'instructions du contrôleur | Modifications de la couleur du plastique du corps principal | Plaque de base de montage du robot | Bride de montage du robot |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Code | H | D | S | R | T | MJ/ME | KJ/KE | BC | HP | VP |
| Spéc. | Terminal portable fourni avec les spécifications standard. Spécifications P.359, 395 | Terminal portable fourni avec les spécifications avec commutateur d'homme mort. Spécifications P.359, 395 | Logiciel d'assistance fourni avec un câble de communication USB. Spécifications P.359, 395 | Logiciel d'assistance fourni avec un câble de communication RS232C. Spécifications P.395 | Le câble E/S est fourni. Requis pour les configurations NPN/PNP. Spécifications P.360, 395 | Pour les structures principales du robot. Manuel d'instructions MJ : japonais ME : anglais | Pour les contrôleurs Manuel d'instruction KJ : japonais KE : anglais | Remplacer la couleur des pièces en plastique du robot par noir. | 2 plaques sont fournies pour le montage horizontal. Spécifications P.395 | 1 plaque est incluse pour le montage vertical. Spécifications P.395 |
| Supplément de prix | 343,00 | 568,00 | 177,00 | 140,00 | 19,00 | 12,00 | 12,00 | 5,00 | 23,00 | 23,00 |

Pour les options, se reporter à la **P.395** Tous les documents associés aux directives techniques (2006/42/EC), tels que les guides d'utilisation, ne sont disponibles qu'en anglais.